

رياضيات  
100  
8

جامعة البعث  
كلية العلوم  
قسم الرياضيات  
العدد: 100  
الاسم: محمد مصطفى  
الرياضيات (مكتبات)  
العدد: 100  
الاسم: محمد مصطفى

السؤال الأول: 40

٨	٧	٦	٥	٤	٣	٢	١
ج	ج	ب	ب	ب	أ	أ	أ
٥	٥	٥	٥	٥	٥	٥	٥

السؤال الثاني: 30

أولاً:

المعطيات التي تعطى معروفة الاستقالات الأعلانية المتعلقة بالمتجه  $x_1, x_2, x_3$  ، يلاحظ  
المشتقات كزمن  $z_i(p, t)$  (بالنسبة لـ  $i=1, 2, 3$ ) بالمتجه  $x_j$  (  $j=1, 2, 3$  ) هي:

$$* e_{jk}(p, t) = \frac{1}{2} \left[ \frac{\partial z_j}{\partial x_k}(p, t) \cdot \frac{\partial z_k}{\partial x_j}(p, t) - s_{jk} \right], \quad j, k=1, 2, 3$$

لدينا  $z_i(p, t) = u_i(p, t) + x_i$  (  $i=1, 2, 3$  ) وبالمثل  $z_j(p, t) = u_j(p, t) + x_j$  (  $j=1, 2, 3$  )  
بافتراض أن المشتقات المتعلقة بـ  $z_i$  هي  $\frac{\partial z_i}{\partial x_j} = \frac{\partial u_i}{\partial x_j} + \delta_{ij}$  ، نجد:  
وبنفس الطريقة نجد:  $\frac{\partial z_j}{\partial x_k} = \frac{\partial u_j}{\partial x_k} + \delta_{jk}$  ، نعوض المعطيات السابقة في  $e_{jk}$  ، نجد:

$$e_{jk}(p, t) = \frac{1}{2} \left\{ \left[ \frac{\partial u_j}{\partial x_k}(p, t) + \delta_{jk} \right] \left[ \frac{\partial u_k}{\partial x_j}(p, t) + \delta_{kj} \right] - s_{jk} \right\}$$

وباستخدام خاصية التفاضل المتكامل في المتكاملات، نحصل على:

$$e_{jk}(p, t) = \frac{1}{2} \left[ \frac{\partial u_j}{\partial x_k}(p, t) s_{jk} + \frac{\partial u_k}{\partial x_j}(p, t) s_{ij} + s_{ij} s_{jk} + \frac{\partial u_j}{\partial x_j}(p, t) \frac{\partial u_k}{\partial x_k}(p, t) - s_{jk} \right]$$

$$= \frac{1}{2} \left[ \frac{\partial u_j}{\partial x_k}(p, t) + \frac{\partial u_k}{\partial x_j}(p, t) + s_{jk} + \frac{\partial u_j}{\partial x_j}(p, t) \frac{\partial u_k}{\partial x_k}(p, t) - s_{jk} \right]$$

$$e_{jk}(p, t) = \frac{1}{2} \left[ \frac{\partial u_j}{\partial x_k}(p, t) + \frac{\partial u_k}{\partial x_j}(p, t) + \frac{\partial u_j}{\partial x_j}(p, t) \frac{\partial u_k}{\partial x_k}(p, t) \right]$$

$$j, k=1, 2, 3$$

وهذه هي العلاقة المطلوبة.

12

$$0 = \lambda_{11} = -1 + \sqrt{1 + 2e_{11}(p, t)} \Rightarrow e_{11}(p, t) = 0, \Rightarrow 1 + \frac{2}{15} = \lambda_{22} = -1 + \sqrt{1 + 2e_{22}(p, t)}$$

$$\Rightarrow e_{22}(p, t) = -\frac{1}{10}$$

$$0 = \lambda_{33} = -1 + \sqrt{1 + 2e_{33}(p, t)} \Rightarrow e_{33}(p, t) = 0$$

$$\frac{\sqrt{5}}{13} = \cos \varphi(1, 2) = \frac{2e_{12}(p, t)}{(1 + \lambda_{11})(1 + \lambda_{22})} \Rightarrow e_{12}(p, t) = \frac{1}{2} (1 + \lambda_{11})(1 + \lambda_{22}) \cos \varphi(1, 2)$$

$$= \frac{1}{2} \times 1 \times \frac{2}{15} \times \frac{\sqrt{5}}{13} = \frac{1}{13} = e_{12}(p, t)$$

$$-\frac{2}{15} = \cos \varphi(1, 3) = \frac{2e_{13}(p, t)}{(1 + \lambda_{11})(1 + \lambda_{33})} \Rightarrow e_{13}(p, t) = \frac{1}{2} (1 + \lambda_{11})(1 + \lambda_{33}) \cos \varphi(1, 3)$$

$$= \frac{1}{2} \times 1 \times 1 \times -\frac{2}{15} = -\frac{1}{15} = e_{13}(p, t)$$

$$\frac{\sqrt{5}}{17} = \cos \varphi(2, 3) = \frac{2e_{23}(p, t)}{(1 + \lambda_{22})(1 + \lambda_{33})} \Rightarrow e_{23}(p, t) = \frac{1}{2} (1 + \lambda_{22})(1 + \lambda_{33}) \cos \varphi(2, 3)$$

$$= \frac{1}{2} \times \frac{2}{15} \times 1 \times \frac{\sqrt{5}}{17} = \frac{1}{17} = e_{23}(p, t)$$

18

— 1 —

المسألة 30:

على إيجاد حلولاً للنظام (  $i=1, 2, 3$  )  $\vec{x} = \vec{x}(p, t)$   $\Delta = \begin{vmatrix} \cosh 3t & \sinh 3t & 0 \\ \sinh 3t & \cosh 3t & 0 \\ 0 & 0 & e^{3t} \end{vmatrix}$  لدينا: من الضمالة:  $\Delta = 1 \times e^{3t} = e^{3t}$

$$x_1 = \frac{1}{\Delta} \begin{vmatrix} \cosh 3t & \sinh 3t & 0 \\ \sinh 3t & \cosh 3t & 0 \\ 0 & 0 & e^{3t} \end{vmatrix} = 1 \left( \cosh 3t - \sinh 3t \right) = \cosh 3t - \sinh 3t = x_1(p, t)$$

$$x_2 = \frac{1}{\Delta} \begin{vmatrix} \cosh 3t & \sinh 3t & 0 \\ \sinh 3t & \cosh 3t & 0 \\ 0 & 0 & e^{3t} \end{vmatrix} = 1 \left( \sinh 3t - \cosh 3t \right) = -\cosh 3t + \sinh 3t = x_2(p, t)$$

$$x_3 = e^{3t} \frac{1}{\Delta} = x_3(p, t)$$

لدينا كميات الحركة (الدينامية)  $u_i(p, t)$   $i=1, 2, 3$

$$u_i(p, t) = \dot{x}_i - x_i(p, t) ; i=1, 2, 3$$

$$u_1(p, t) = \dot{x}_1 - x_1(p, t) = \cosh 3t - (\cosh 3t - \sinh 3t) = \sinh 3t$$

$$u_2(p, t) = \dot{x}_2 - x_2(p, t) = -\sinh 3t - (-\cosh 3t + \sinh 3t) = \cosh 3t - 2\sinh 3t$$

$$u_3(p, t) = \dot{x}_3 - x_3(p, t) = 3e^{3t} - e^{3t} = 2e^{3t}$$

نقطة التوازن هي النقطة التي تكون فيها جميع القوى المؤثرة على النظام تساوي الصفر.

$$F_{jk}(p, t) = \frac{1}{2} \left[ S_{jk} - \frac{\partial x_j}{\partial t} \frac{\partial x_k}{\partial t} \right] ; j, k=1, 2, 3$$

التي هي عبارة عن مصفوفة التوازن.

$$F_{11}(p, t) = \frac{1}{2} \left[ 1 - \frac{\partial x_1}{\partial t} \frac{\partial x_1}{\partial t} \right] = \frac{1}{2} [1 - (\sinh^2 3t + \cosh^2 3t + 0^2)] = \frac{1}{2} (-2\sinh^2 3t) = -\sinh^2 3t$$

$$F_{22}(p, t) = \frac{1}{2} \left[ 1 - \frac{\partial x_2}{\partial t} \frac{\partial x_2}{\partial t} \right] = \frac{1}{2} [1 - (\cosh^2 3t + \sinh^2 3t + 0^2)] = \frac{1}{2} (-2\sinh^2 3t) = -\sinh^2 3t$$

$$F_{33}(p, t) = \frac{1}{2} \left[ 1 - \frac{\partial x_3}{\partial t} \frac{\partial x_3}{\partial t} \right] = \frac{1}{2} [1 - (0^2 + 0^2 + e^{6t})] = \frac{1}{2} (1 - e^{6t})$$

15

مستخلص:  
د. محمد حسن